灵巧手串口驱动板通讯协议(202110)

一. 通信接口

TTL-3.3V 串口(115200bps、8 数据位、1 起始位、1 停止位、无奇偶校验)

二. 通讯协议

模式动作控制:

帧头 (2Bytes)		帧 ID (1 Byte)	数据长度 (1 Byte)	数据 (2 Bytes)		校验 (1 Byte)
SOF0	SOF1	Frame ID	N	模式 (1Byte)	动作 (1Byte)	和校验
OxAA	0x55	0xDD	2	详见模式 列表	0x01:open 0x 02:close 0x03:stop 0x04:预备 动作	所有字节累 加和低 8 位

模式表:

模式 ID	模式名	动作				
		1:open	2:close	3:stop	4:预备动作	
0xA1	抓握	五个手指同	五个手指同	停止	五个手指张到底;	
		时张开	时闭合		拇指旋到正位;	
0xC8	对指捏	五个手指同	五个手指同	停止	五个手指张到底;	
		时张开	时闭合		拇指旋到正位;	
			拇指食指接			
			触后停止			
0xC0	侧捏	拇指张开	拇指闭合	停止	拇指张开,其余手指闭	
					合;	
					拇指旋到侧位;	
0xC9	两指捏	拇指食指张	拇指食指闭	停止	食指、拇指张开;	
		开	合		中指、无名指、小指闭合;	
					拇指旋到正位;	
067	無松相 p	机比会长业	切比会比闪	<i>l</i> 台,L	工人手比此列序	
0xC7	两指捏 B	拇指食指张	拇指食指闭	停止	五个手指张到底;	
0	A VE244-A	开	合	/ -	拇指旋到正位;	
0xE5	食指张合	食指张开	食指闭合	停止	无动作	
0xF9	中指、无名	中指、无名	中指、无名	停止	无动作	
	指、小指张	指、小指张	指、小指闭			
	合	开	合			
0x22	拇指张合	拇指张开	拇指闭合	停止	无动作	
0x23	拇指侧旋	拇 指 张 开	拇指闭合	停止	无动作	
		(旋)	(旋)			

三. 帧示例

抓握模式下张开: AA55DD02A10180 抓握模式下闭合: AA55DD02A10281 抓握模式下停止: AA55DD02A10382 抓握模式下预备: AA55DD02A10483

对指捏模式下张开: AA55DD02C801A7 对指捏式下闭合: AA55DD02C802A8 对指捏式下停止: AA55DD02C803A9 对指捏式下预备: AA55DD02C804B0

两指捏模式下张开: AA55DD02C901A8 两指捏模式下闭合: AA55DD02C902A9 两指捏模式下停止: AA55DD02C903B0 两指捏模式下预备: AA55DD02C904B1